








Optical angle sensor

Patent number: EP0952429
Publication date: 1999-10-27
Inventor: KUENSTLER BERNHARD DIPL-ING (DE)
Applicant: HENGSTLER GMBH (DE)
Classification:
 - international: G01D5/249; G01D5/36; G01D5/245
 - european: G01D5/245C1; G01D5/249B; G01D5/36
Application number: EP19990107849 19990421
Priority number(s): DE19981018654 19980425

Also published as:

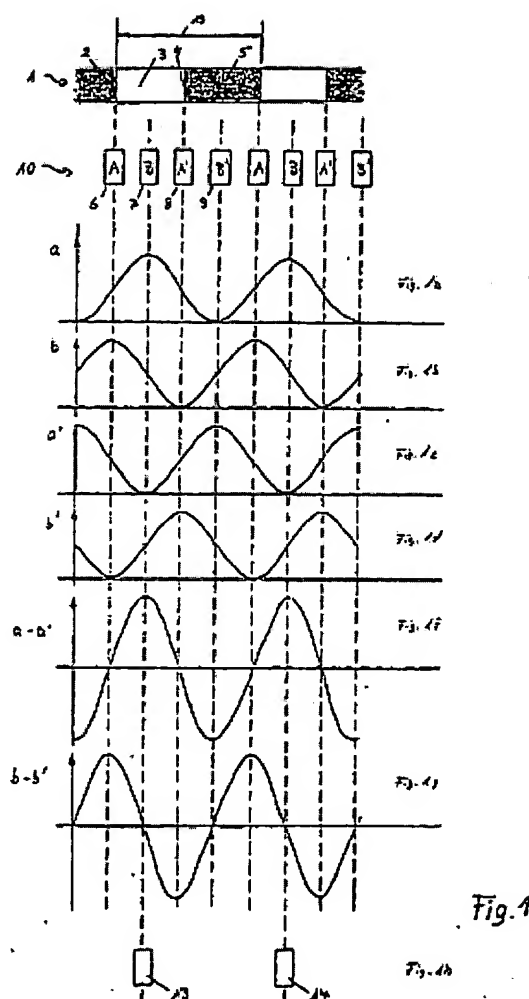
 DE19818654 (A1)
 EP0952429 (B1)

Cited documents:

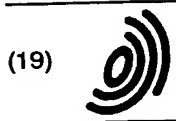
 WO8600478
 EP0102241
 EP0825420
 US5444613
 EP0575663
 more >>

Abstract of EP0952429

The sensor has an incremental scale arranged along a single code track with high resolution with at least 2048 periods per 360 degrees transducer plate revolution. Measurement transducers are nested on the track to achieve the resolution. The sensor has at least one optoelectronic reader as a line detector for a transducer plate with incremental and absolute scales. The reader is arranged opposite a code track. An evaluation device determines the instantaneous position of the plate from the sensor signals. An incremental scale is arranged along the single code track (1) with high resolution with at least 2048 periods per 360 degrees revolution of the transducer plate. Measurement transducers associated with this resolution are arranged on the track with a center spacing of one-quarter period length (19) and are nested, so that they are positioned in a sequence A,B,A' and B'. An independent claim is also included for a method of detecting the angular position of a transducer plate.



Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide



Europäisches Patentamt
European Patent Office
Office européen des brevets



(11) **EP 0 952 429 A1**

(12)

EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG

(43) Veröffentlichungstag:
27.10.1999 Patentblatt 1999/43

(51) Int. Cl.⁶: **G01D 5/249**, G01D 5/36,
G01D 5/245

(21) Anmeldenummer: 99107849.4

(22) Anmeldetag: 21.04.1999

(84) Benannte Vertragsstaaten:
**AT BE CH CY DE DK ES FI FR GB GR IE IT LI LU
MC NL PT SE**
Benannte Erstreckungsstaaten:
AL LT LV MK RO SI

(72) Erfinder:
**Künstler, Bernhard Dipl.-Ing.
78073 Bad Dürkheim (DE)**

(74) Vertreter:
**Riebling, Peter, Dr.-Ing.
Patentanwalt
Postfach 31 60
88113 Lindau (DE)**

(30) Priorität: 25.04.1998 DE 19818654

(71) Anmelder: Hengstler GmbH
D-78550 Aldingen (DE)

(54) Optischer Winkelsensor

(57) Die vorliegende Erfindung bezieht sich auf eine Sensoreinheit für Gebersysteme. Sie dient zur Erfassung von Winkelpositionen einer Geberscheibe; mit einer optoelektronischen Ableseeinrichtung die als Zeilendetektor ausgeführt ist.

Dabei ist wesentlich, daß die Signalerfassung vorzugsweise auf einer einzigen Codespur mit hoher Auflösung stattfindet.

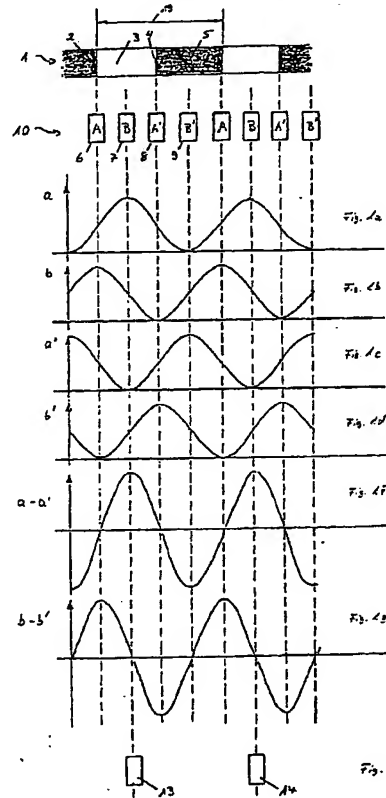


Fig. 1

EP 0 952 429 A1

Beschreibung

[0001] Die Erfindung geht von einem Verfahren nach dem Oberbegriff des unabhängigen Patentanspruchs 1 und einer Sensoreinheit für Gebersysteme nach dem Oberbegriff des unabhängigen Patentanspruchs 5 aus.

[0002] Hierbei ist es bekannt (EP 0557 265 B1), bei Sensoreinheiten mit Gebersystemen ein definiertes Ausgangssignal pro Umdrehung zu erzeugen; hierbei soll eine Sinusfunktion pro Umdrehung mit einer Auflösung von 360° erzeugt werden. Darüber hinaus soll auch noch eine Feininformation erzeugt werden, von z.B. 2.048 Perioden pro Umdrehung, um eine möglichst hohe Auflösung dieses Ausgangssignals zu erreichen.

[0003] Stand der Technik ist hierbei, daß eine entsprechende Codierung auf einer Drehscheibe angeordnet ist, welche z.B. im Durchlicht oder Reflektionsbetrieb arbeitet, und der entsprechende Aufnehmer zur Erfassung der Codierung, der Drehscheibe gegenüberliegend angeordnet ist.

[0004] Ein Nachteil bei den bekannten optischen Decodiersystemen ist, daß man für jedes Signal eine entsprechende Codierungsspur auf dem als Drehscheibe ausgebildeten Codierträger benötigt, was mit einem hohen Platzbedarf verbunden ist. So muß pro Bit des digitalen Ausgangssignals eine Spur ausgeführt sein, das bedeutet daß (z.B. bei 12 Bit) eine Scheibe mit 12 Spuren notwendig ist, um die Codierung zu erfassen.

[0005] Neben dem großen Platzbedarf für die Codierung auf der Scheibe, der eine entsprechende Baugröße der Sensoren erfordert, sind bei den bekannten Sensoreinheiten für Gebersysteme auch die Herstellungskosten beträchtlich, weil ja pro Spur eine entsprechende Abtasteinheit benötigt wird.

[0006] Der Erfindung liegt deshalb die Aufgabe zugrunde, eine Sensoreinheit der eingangs genannten Art so weiterzubilden, daß sie bei wesentlich geringerem Platzbedarf eine mindestens gleich große, oder sogar eine noch bessere Auflösung als die der bekannten Systeme erreicht, wobei neben der gegebenen technischen Lehre zusätzlich geringere Herstellungskosten anfallen.

[0007] Die Lösung der gestellten Aufgabe erfolgt durch die technische Lehre der Ansprüche 1 und 5. Dabei findet auf einer ersten Spur eine sogenannte Inkremental-Abtastung mit hoher Auflösung statt, um den radialen Platzbedarf zu minimieren, wobei z.B. 2.048 Perioden pro Umdrehung erfaßt werden. Dabei ist wesentlich, daß bei dieser Inkremental-Abtastung die der Code-Spur auf der Drehscheibe zugeordneten Meßwertaufnehmer, die als Fotodiodenarray aufgebaut sind, auf einer einzigen Spur angeordnet und so ineinander verschachtelt sind, daß diese Einzeldioden mit einem Mittenabstand von $\frac{1}{4}$ der Periodenlänge der Codierung in der Reihenfolge A, B, A' und B' positioniert sind, wobei sich diese Anordnung mehrfach wiederholen kann.

[0008] Mit dieser gegebenen technischen Lehre ergibt sich also der Vorteil, daß, bei derartig aufgebauten Sensoreinheiten für Gebersysteme, die Abtastung einer einzigen Codespur voneinander abhängige und miteinander verschachtelte Signale im Fotodiodenarray erzeugt werden, die zueinander phasenverschoben sind. Durch die Verschachtelung dieser Signale ist es möglich die Sensoreinheiten für Gebersysteme so zu gestalten, daß die Abtastung einer einzigen Spur ausreicht um den gleichen Informationsgehalt, der bisher auf mehrere Spuren verteilt werden mußte, zu ermitteln. Dies bedeutet einen wesentlich geringeren Platzaufwand, der sich positiv auf die Baugröße der Sensoreinheiten für Gebersysteme auswirkt.

[0009] Die Sensoreinheit besteht also aus einem Inkrementalteile der analoge oder digitale Ausgangssignale mit hoher Auflösung (z.B. 2048 Perioden pro Umdrehung) liefert. Die Abtastdioden für die Signale A, A', B und B' sind also ineinander verschachtelt auf dem selben Radius angeordnet, sodaß der radiale Platzbedarf minimiert ist. Wird diese Anordnung der Abtastdioden mehrere male auf dem Umfang angeordnet, so erhält man durch die Addition der Einzelsignale zu einem Summensignal einen größeren Signalpegel, der einen höheren Signal- Rauschabstand sicherstellt. Um den Einfluß von Gleichanteilen zu minimieren folgt eine Differenzbildung der nichtinvertierenden und der invertierenden Signale (A, A' und B, B'). Um die Übertragung über längere Kabel störungsfrei sicherzustellen, folgt ein Leitungstreiber der Differenzsignale am Ausgang liefert.

[0010] Die absolute Information erhält man demnach durch abtasten eines speziellen seriellen Codes. Die Abtastdioden liegen alle auf dem selben Radius, sodaß hier der radiale Platzbedarf minimiert ist. Die Differentialabtastung findet hier Anwendung. Der spezielle Absolutcode wird über einen Codewandler in einen üblichen Dualcode (z.B. Binärcode oder Graycode) gewandelt, und steht parallel zur Verfügung, und steht nach einer parallel/seriell- Wandlung an einer Seriellen Schnittstelle z.B. SSI zur Verfügung.

[0011] In einer weiteren Ausführung wird ein Nullsignaldetektor eingesetzt, der vergleicht den internen Code mit einem abgelegten Bitmuster und gibt bei Übereinstimmung der beiden ein Signal aus, das dem Nullsignal beim Standardinkrementalgeber entspricht.

[0012] Darüberhinaus wird über einen weiteren Codewandler und einer anschließenden Digital/Analog Umsetzung (DAU) ein Sinussignal generiert, das über einen Leistungstreiber als Differenzsignal ausgegeben wird. Entsprechendes wird für das Cosinussignal mit einem weiteren Codewandler durchgeführt. Im Unterschied zu den hochauflösenden Analogsignalen der Spuren A und B steht hier ein Sinus/Cosinus-Signalkörper mit wenigen Perioden pro Umdrehung zur Verfügung. Daraus kann über die Arcustangensfunktion auf Anwenderseite der absolute Positionswert bestimmt werden.

[0013] Es ergibt sich durch diesen Aufbau ein sehr geringer Platzbedarf für die Photodioden. Die benötigte Chipfläche für den ASIC sinkt auf ca. 1/3 der bisher benötigten Fläche bei der Verwendung der bekannten Technik.

[0014] Im folgenden wird die Erfindung anhand von mehreren Ausführungswege darstellenden Zeichnungen näher erläutert. Hierbei gehen aus den Zeichnungen und ihrer Beschreibung weitere erfindungswesentliche Merkmale und Vorteile hervor.

Die Figur 1 zeigt eine schematische Darstellung einer Codespur auf der Codescheibe mit der dazugehörigen Fotodiodenspur 10.

Es zeigen die Figuren 1a bis 1d die Signale der Fotodioden A,B,A',B' die sich bei einer Drehbewegung der Codescheibe ergeben.

Es zeigt die Figur 1f das Differenzsignal der Fotodioden A -A' bei einer Drehbewegung der Codescheibe.

Es zeigt die Figur 1g das Differenzsignal der Fotodioden B-B' bei einer Drehbewegung der Codescheibe.

Es zeigt die Figur 1h die Positionierung der Fotodioden 13 und 14 der Diodenspuren 11.

Es zeigt die Figur 2 die Fotodiodenspur 10 für die Abtastung der Inkrementalspur, und die Fotodiodenspuren 11 und 12 für die Abtastung der seriellen Absolutspur.

Es zeigt die Figur 3 ein Blockdiagramm für die Inkrementalauswertung.

Es zeigt die Figur 4 die Absolutcodespuren 42 und 43 mit den Diodenspuren 11 und 12.

Es zeigt die Figur 5 ein Blockdiagramm für die Absolutauswertung.

[0015] In der Figur 1 ist, beginnend bei Ziffer 1, ein Ausschnitt aus einer Codespur dargestellt, die auf einem konzentrischen Kreis einer Drehscheibe gleichmässig verteilt angeordnet ist.

[0016] Darunter ist mit dem Bezugszeichen 10 eine Fotodiodenspur schematisch dargestellt, welche aus einem einzeiligen Fotodiodenarray besteht. Die Fotodioden im Fotoarray sind so angeordnet, daß sie die auf der Drehscheibe auf einem konzentrischen Kreis gleichmässig verteilt angeordnete Codespur erfassen können. Die Informationen von der Codespur können dabei im Durchlicht- oder im Reflektionsverfahren gewonnen werden.

[0017] Um den Anteil von Rausch- und Störsignalen

zu minimieren bzw. zu eliminieren können mehrere Fotoarrays in entsprechenden Abständen zur Erfassung der Codierung angeordnet sein. Dabei werden die Signale der korrespondierenden Fotodioden zusammengeschaltet, um eine präzisere Auswertung zu ermöglichen.

[0018] Die Figuren 1a bis 1f zeigen die entsprechenden Signale, die sich bei der Drehbewegung der Drehscheibe ergeben.

[0019] Die Figur 1a zeigt ein Summensignal aller miteinander verbundenen Fotodioden A, mit der sich hierdurch ergebenden relativ hohen Amplitude, deren Scheitelwert sich weit über dem Scheitelwert einer einzelnen Fotodiode abhebt, so daß ein relativ störungsfreies Summensignal erreicht wird. Gleiches gilt für die Darstellung in Figur 1b. Hier ist das Summensignal der Fotodioden B dargestellt, das durch Zusammenschaltung aller Fotodioden B erreicht wird.

[0020] Die Figuren 1c und 1d zeigen, daß auch die invertierten Signale der Fotodioden A' und B' aufsummiert werden, so daß insgesamt relativ hochpegelige Signalausgänge erzeugt werden.

[0021] In den Figuren 1f und 1g ist dargestellt, daß durch Subtraktion der Signalpegel a und a' und der Signalpegel b und b' die Gleichanteile dieser Summensignale eliminiert werden, wobei die beiden Signalpegel um 90° zueinander verschoben sind.

[0022] Anhand der Figur 1 ist eine Periode 19 dargestellt, die insgesamt 2.048 mal beim gezeigten Ausführungsbeispiel auf der ersten Spur auftritt, wenn die Drehscheibe um 360° gedreht wird.

[0023] In einer Weiterbildung der vorliegenden Erfindung ist es vorgesehen, daß die absolute Information der Drehlage durch die Abtastung eines speziellen, seriellen Codes erfolgt.

[0024] Hier sieht die Erfindung vor, daß neben der Inkrementalabtastung auf der ersten Spur der Drehscheibe, ein spezieller serieller Code auf einer weiteren Spur auf einem konzentrischen Kreis erzeugt wird. Dieser serielle Code wird von der Fotodiodenspur 11 erfasst, die so angeordnet ist, daß sie die zusätzliche Codespur erfassen kann.

[0025] Diese Fotodiodenspur enthält z.B. 11 Fotodioden die einen 11 Bit langen Code erzeugt. Auf der Fotodiodenspur 11 sind also insgesamt 11 Fotodioden mit den Bezugszeichen 13-16 angeordnet, wobei der Einfachheit halber lediglich 4, die zwei ersten und die zwei letzten der gesamten Spur, zeichnerisch dargestellt sind.

[0026] Wichtig ist nun, daß pro Periode 19 eine derartige Absolutwertabtastung stattfindet. Damit ist gewährleistet, daß pro Periode der Inkrementalspur genau 1 Codewort durch die Fotodioden 13,14 ... 16 erzeugt wird.

[0027] Wenn man nun die Signale von 11 nebeneinander liegenden Fotodioden betrachtet, von denen lediglich 2-die Fotodioden 13 und 14- in Figur 1h dargestellt sind, dann ergibt sich hieraus ein 11 Bit breiter

Code, der für den absoluten Drehwinkel dieses Drehgebers eine eindeutige Aussage trifft. Wenn also der Drehgeber um 360° verdreht wird, durchläuft das 11 Bit breite Wort der Absolutwertabtastung den Wertebereich von 2^{11} unterschiedlichen digitalen Worten.

[0028] Auf diese Weise ist sichergestellt, daß jedem inkrementalen Drehwinkel von -360° geteilt durch 2^{11} ein entsprechendes digitales Wort der Absolutwertabtastung

[0029] zugeordnet ist. In einer Weiterbildung der vorliegenden Erfindung ist vorgesehen, daß noch eine zusätzliche Spur der Absolutwertabtastung (nämlich die Fotodiodenspur 12) angeordnet wird, bei der eine invertierte Absolutwertabtastung vorgenommen wird, so daß die positiv- und negativ sich ergebenden Werte der beiden Fotodiodenspuren 11,12 zueinander addiert werden können, und hierdurch der Gleitanteil eliminiert wird.

[0030] Wichtig bei der vorliegenden Erfindung ist, daß es nicht lösungsnotwendig ist, daß die Absolutwertabtastung in Form eines 11 Bit breiten Wortes erfolgt. Es können selbstverständlich auch mehr oder weniger Fotodioden der Fotodiodenspur 11 bzw. 12 zusammengeschaltet werden, um ein mehr oder weniger Bit breites Codewort zu erzeugen. Darüberhinaus kann die absolute Information auch auf mehrere Codespuren verteilt angeordnet sein.

[0031] Die Figur 3 zeigt ein Blockdiagramm für die vorher bereits schon anhand der Figuren 1a bis 1f dargestellte und erläuterte Aufaddierung der Inkrementalsignale, anhand dessen erkennbar ist, daß das Signal A mit dem Signal A' jeweils am positiven und negativen Eingang eines Addierers anliegen, der hieraus ein Differenzsignal bildet, welches einem Leistungstreiber zugeführt wird. Dieser Leistungstreiber erzeugt zur Signalübertragung Differenzsignale von 2.048 mal der vorher beschriebenen Sinuskurve gemäß der Figur 1f. Dabei wird in der Darstellung mit den Bezügen A und A' der Sinusanteil der Kurve ausgewertet, und in der Darstellung mit den Bezügen B und B' der Cosinusanteil der Kurve.

[0032] In Figur 5 ist die Aufbereitung der Absolutwertabtastung dargestellt. Das Absolutwertsignal der Fotodiodenspur 11 wird an dem positiven Eingang des Addierers angelegt, und das Fotodiodensignal der Fotodiodenspur 12 wird an den negativen Eingang des Addierers angelegt. Der Addierer verarbeitet die beiden Eingangswerte so, daß ein Signal entsteht, das von Anteilen die den gleichem Betrag aufweisen befreit ist. Dieses 11 Bit breite Codewort wird nun dem Codewandler 37 zugeführt, der einen üblichen Dualcode, z.B. einen Binärcode oder einen Graycode daraus erzeugt.

[0033] Das erzeugte Signal steht am Ausgang 40 parallel zur Verfügung oder kann über einen parallel/seriell Wandler 38 geführt werden, so daß an dessen Ausgang 20 ein seriell Signal ausgegeben wird.

[0034] Nachfolgend wird die sogenannte Nullsignaler-

kennung erläutert, wobei erkennbar ist, daß am Ausgang 21 des Addierers 22 über einen weiteren Zweig 23 ein Nullsignal-Detektor 24 angeordnet ist. Der Nullsignal-Detektor 24 vergleicht den am Eingang im Zweig 23 anliegenden Parallelcode mit einem darin abgespeicherten Muster, und wenn eine Übereinstimmung festgestellt wird, wird am Ausgang 41 ein Nullsignal erzeugt. Damit ist eine Referenz für eine Vollumdrehung des Drehgebers gegeben, wenn dieser z.B. um eine Vollumdrehung von 360° gedreht wurde, wird jeweils pro Umdrehung am Ausgang 41 ein Nullsignal erzeugt. Mit diesem Nullsignal kann z.B. auch ein Startsignal für einen neuen Programmablauf einer davon gesteuerten Werkzeugmaschine gebildet werden.

[0035] Das von dem Addierer 22 erzeugte und am Ausgang 21 in Parallelform anliegende digitale Wort wird gleichzeitig über den Zweig 39 einem Codewandler 25 zugeführt. Dieser Codewandler generiert eine digitale Codefolge. Der Codewandler 25 wandelt den anliegenden Code so um, daß am Ausgang 26 des Digital-Analog-Wandlers 27 ein Sinussignal entsteht, welches über einen Leistungstreiber 28 auf die Leitung 29 ausgegeben wird.

[0036] In gleicher Weise wandelt der Codewandler 31 das im Zweig 30 anliegende digitale Wort so um, daß in dem nachgeschalteten Digital-Analogwandler 32 ein Cosinussignal erzeugt wird, welches über den Leistungstreiber 33 dem Ausgang 34 zugeführt wird. Insgesamt sind also nun 7 Ausgänge vorhanden, wobei die Ausgänge 35,36 das jeweilige inkrementelle Signal beinhalten, während am Ausgang 20 das absolute, serielle Signal vorhanden ist, am Ausgang 40 absolute, parallele Signal und am Ausgang 41 das Nullsignal.

[0037] An den Ausgängen 29,34 wird pro Umdrehung der codierten Drehscheibe ein Sinussignal bzw. ein Cosinussignal erzeugt.

[0038] Die Codewandler 25 und 31 können so programmiert werden, daß auch das Signal die Formgebung $k \times \sin$ bzw. $k \times \cos$ haben kann, dies heißt, daß es auch möglich ist, pro Vollumdrehung zwei, drei oder auch mehr Sinus- bzw. Cosinusfunktionen zu erzeugen.

[0039] Man kann über die Codewandler 25 bzw. 31 die Ausgänge 29,34 so programmieren, daß entsprechende Rechtecksignale ausgegeben werden, um direkt mit diesen Rechtecksignalen einen entsprechenden Motor anzusteuern. Diese Rechtecksignale sind also die Kommutierungssignale (Schrittsignale) für einen entsprechend angesteuerten Motor.

[0040] Damit ergibt sich auch der Vorteil, daß der hier dargestellte Drehgeber einer Standardschnittstelle entspricht, die jeweils nieder und hochauflösende Analogsignale verarbeitet.

[0041] Weiters ist durch universelle Auflösung der Codewandlung eine Anpassung der Kommutierungssignale an unterschiedliche Motoren durch Software möglich.

[0042] Ebenso steht der absolute Positionswert als

digitaler Wert zur Verfügung, so wie dies anhand der Ausgänge 20 und 40 erläutert wurde.

[0043] Die Standardschnittstellen benötigen also die Signale der Ausgänge 35,36,29,34 und 41 während Nicht-Standardschnittstellen beispielsweise dann zusätzlich noch mit den Signalen der Ausgänge 20 und 40 arbeiten können. Der Vorteil dieser Maßnahme ist, daß beispielsweise am Signalausgang 20 bereits schon der absolute Positionswert zur Verfügung steht, der - bei den Standardschnittstellen - aus den Ausgangssignalen der Ausgänge 35,36,29,34 erst errechnet werden muss.

[0044] Wichtig ist also die Codewandlung nach Figur 5, bei der mit dem Codewandler 37 aus dem parallel anliegenden Codewort ein Standard-Codewort generiert wird.

[0045] Dank der weiter verwendeten Codewandler 25,31 ist es demzufolge ebenfalls möglich, die üblichen Standardschnittstellen zu bedienen. Mit der Erfindung ergibt sich also der Vorteil, daß mit dem hier dargestellten Geber sowohl Standardschnittstellen angesteuert werden können, als auch neuartige Signalzusammensetzungen erzeugt werden, die in einfacher Weise weiterverarbeitet werden können.

[0046] Es ergibt sich also ein wesentlich minimierter Platzbedarf, weil die genannten elektrischen Schaltungsteile in Verbindung mit der neuartigen Codescheibe eine wesentlich geringere Baugröße aufweisen, als die herkömmlich bekannten Drehgeber.

Zeichnungslegende

[0047]

- | | |
|----|------------------------|
| 1 | Codespur inkremental |
| 2 | Sprung |
| 3 | Signalpegel hoch |
| 4 | Sprung |
| 5 | Signalpegel niedrig |
| 6 | Fotodiode A |
| 7 | Fotodiode B |
| 8 | Fotodiode A' |
| 9 | Fotodiode B' |
| 10 | Fotodiodenspur ink. |
| 11 | Fotodiodenspur absolut |
| 12 | Fotodiodenspur absolut |
| 13 | Fotodiode |
| 14 | Fotodiode |
| 15 | Fotodiode |
| 16 | Fotodiode |
| 17 | Addierer |
| 18 | Addierer |
| 19 | Periode |
| 20 | Ausgang |
| 21 | Ausgang |
| 22 | Addierer |
| 23 | Zweig |
| 24 | Nullsignaldektor |
| 25 | Codewandler |

- | | |
|----|--------------------------|
| 26 | Ausgang D/A Wandler |
| 27 | DAU |
| 28 | Leistungstreiber |
| 29 | Ausgang |
| 30 | Zweig |
| 31 | Codewandler |
| 32 | DAU |
| 33 | Leistungstreiber |
| 34 | Ausgang |
| 35 | Ausgang ink |
| 36 | Ausgang ink |
| 37 | Codewandler |
| 38 | Parallel/Seriell Wandler |
| 39 | Zweig |
| 40 | Ausgang parallel absolut |
| 41 | Ausgang seriell absolut |
| 42 | Codespur |
| 43 | Codespur |

20 Patentansprüche

1. Verfahren zur Erfassung von Winkelpositionen einer Geberscheibe, mit Inkrementalteilung und absolut codierter Meßteilung, zur Bestimmung der Absolutposition der Geberscheibe, im Durchlicht- oder Reflexionsbetrieb, wobei mindestens eine optoelektronische Ableseeinrichtung als Zeilendetektor ausgeführt ist, die der Codespur gegenüberliegt, und an der eine Auswerteeinheit angeordnet ist, die die Momentanposition der Geberscheibe aus den Abtastsignalen ermittelt, **dadurch gekennzeichnet**, daß mindestens über einer Codespur (42, 43) eine Absolutwertabtastung hoher Auflösung mit mindestens 2048 Perioden pro 360°-Umdrehung der Geberscheibe stattfindet, wobei die Absolutposition der Geberscheibe durch eine nachgeschaltete Auswerteeinheit ermittelt wird, an die die Signale der Absolutwertabtastung zugeführt werden und daß die Auswertung der Signale der Absolutwertabtastung in der Weise erfolgt, daß die Signale der Absolutwertabtastung einem Addierer (22) zugeführt werden, und daß der Codewandler (25) zusammen mit dem Digital-Analog-Wandler (27) das Codesignal, das vom Addierer (22) kommt, in ein Sinussignal umwandelt, das am Ausgang (29) anliegt, und daß der Codewandler (31) zusammen mit dem Digital-Analog-Wandler (32) das Codesignal das vom Addierer (22) kommt, in ein Cosinussignal umwandelt, das am Ausgang (34) anliegt, aus denen die Absolutposition der Geberscheibe bestimmt wird und daß auf einer einzigen Codespur (1) eine Inkrementalabtastung hoher Auflösung mit mindestens 2048 Perioden pro 360°-Umdrehung der Geberscheibe stattfindet, wobei mindestens ein dieser Auflösung zugeordnetes Zeilendetektor-Array von optoelektronischen Meßwertaufnehmern, welche in der Reihenfolge A, B, A' und B' ineinander verschachtelt sind, mit

einem Mittenabstand von $\frac{1}{4}$ Periodenlänge (19) diese Codespur (1) abtastet.

2. Verfahren nach Anspruch 1, **dadurch gekennzeichnet**, daß die Codewandler (25 und 31) so programmiert sind, daß die Signale (29 und 34) in der Form $K \times \sin$ und $K \times \cos$ pro Vollumdrehung der Codescheibe entsprechen. 5
3. Verfahren nach einem der Ansprüche 1 oder 2, **dadurch gekennzeichnet**, daß die Codewandler (25 und 31) so programmiert sind, daß an den Ausgängen (29 und 34) pro Scheibenumdrehung k Rechtecksignale mit einer vorgegebenen Phasenverschiebung ausgegeben werden. 10
4. Sensoreinheit für Gebersysteme zur Erfassung von Winkelpositionen einer Geberscheibe, mit Inkrementalteilung und absolut codierter Meßteilung, zur Bestimmung der Absolutposition der Geberscheibe, im Durchlicht- oder Reflexionsbetrieb, wobei mindestens eine optoelektronische Ablesereinrichtung als Zeilendetektor ausgeführt ist, die der Codespur gegenüberliegt, und an der eine Auswerteeinheit angeordnet ist, die die Momentanposition der Geberscheibe aus den Abtastsignalen ermittelt, **dadurch gekennzeichnet**, daß auf einer einzigen Codespur (1) eine Inkrementalabtastung, hoher Auflösung mit mindestens 2048 Perioden pro 360° -Umdrehung der Geberscheibe angeordnet ist, und daß dieser Auflösung zugeordnete Meßwertaufnehmer mit optoelektronischen Einheiten mit einem Mittenabstand von $\frac{1}{4}$ Periodenlänge (19) auf dieser Spur angeordnet und so ineinander verschachtelt sind, daß sie in der Reihenfolge A, B, A' und B' positioniert sind. 20 25 30 35
5. Sensoreinheit für Gebersysteme nach Anspruch 4, **dadurch gekennzeichnet**, daß alle gleichnamigen optoelektronischen Einheiten A, B, A', B', ausgebildet als Fotodioden (6, 7, 8, 9), eines Meßwertaufnehmers miteinander verbunden sind, um ein störungsfreies Summensignal zu erzeugen. 40
6. Sensoreinheit für Gebersysteme nach einem der Ansprüche 4 oder 5, **dadurch gekennzeichnet**, daß bei Abtastung einer einzigen Codespur (1) voneinander abhängige und miteinander verschachtelte Signale im Fotodiodenarray erzeugt werden, die zueinander phasenverschoben sind. 45 50
7. Sensoreinheit für Gebersysteme nach einem der Ansprüche 4 - 6, **dadurch gekennzeichnet**, daß die Fotodioden (8, 9) mit den Bezeichnungen (A', B') ein zu A, B) invertiertes Signal liefern. 55
8. Sensoreinheit für Gebersysteme nach einem der Ansprüche 4 - 7, **dadurch gekennzeichnet**, daß

durch zusammenschalten der Signale aus den Fotodioden (6, 8) (A, A') und (7, 9) (B, B') die Gleichanteile der Summensignale eliminiert werden.

9. Sensoreinheit für Gebersysteme nach einem der Ansprüche 4 - 8, **dadurch gekennzeichnet**, daß die Ermittlung der absoluten Information der Drehlage der Geberscheibe durch Abtasten eines speziellen seriellen 11 Bit langen Codes über die Fotodiodenspur (11) mit den Fotodioden (13-16) erfolgt, wobei die Fotospur (11) einen 11 Bit langen Code ermittelt um die auf der Inkrementalspur angeordneten 2.048 Perioden (19) darstellen zu können. 15
10. Sensoreinheit für Gebersysteme nach einem der Ansprüche 4 - 9, **dadurch gekennzeichnet**, daß pro Periode (19) genau ein absolutes Codewort von Fotodioden (13, 14, ..., 16) erzeugt wird. 20
11. Sensoreinheit für Gebersysteme nach einem der Ansprüche 4 - 9, **dadurch gekennzeichnet**, daß eine zusätzliche Fotodiodenspur (12) angeordnet ist, bei der eine invertierte Absolutwertabtastung gegenüber der Fotodiodenspur (11) vorgenommen wird. 25
12. Sensoreinheit für Gebersysteme nach einem der Ansprüche 5 - 11, **dadurch gekennzeichnet**, daß die Auswerteeinheit einen Addierer (17) und einen Addierer (18) enthält, die jeweils die Signale A und A' sowie die Signale B und B' addieren, und die so entstehenden Signale anschließend jeweils einem Leistungstreiber zugeführt werden. 30 35
13. Sensoreinheit für Gebersysteme nach einem der Ansprüche 5 - 12, **dadurch gekennzeichnet**, daß eine sogenannte Nullsignalerkennung mit dem Nullsignaldetektor (24) in der Weise erfolgt, daß der am Eingang des Nullsignaldetektors (24) anliegende Code mit einem im Nullsignaldetektor (24) abgelegten Code verglichen wird, und bei Übereinstimmung ein Nullsignal am seinem Ausgang erzeugt wird, das bedingt durch die Codierung einmal pro Umdrehung der Geberscheibe auftritt. 40 45
14. Sensoreinheit für Gebersysteme nach einem der Ansprüche 5 - 13, **dadurch gekennzeichnet**, daß nach dem Codewandler (37) ein üblicher Dualcode am Ausgang (40) parallel, oder nach einer parallel/seriell-Wandlung seriell zur Verfügung steht. 50

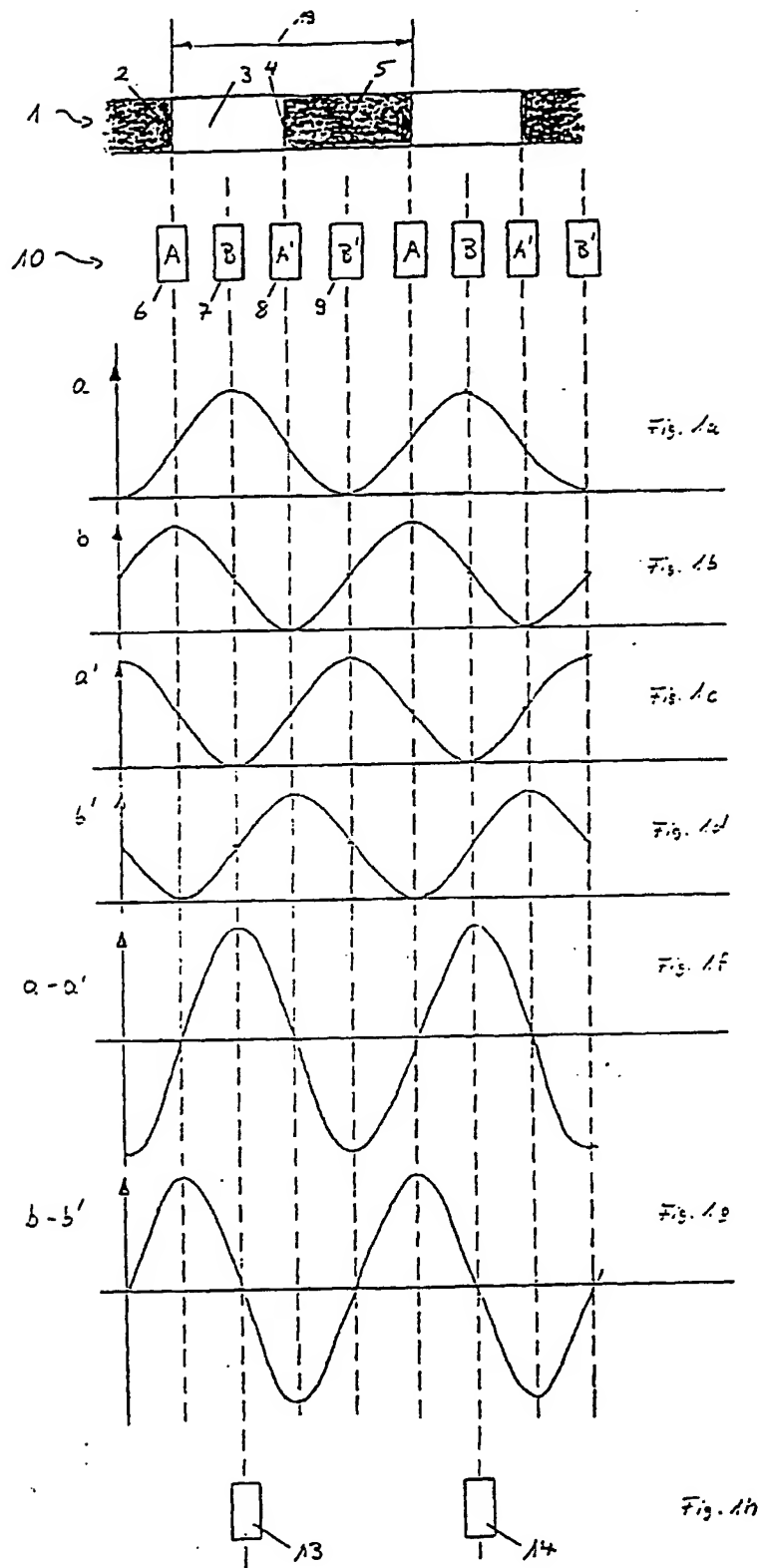


Fig. 1

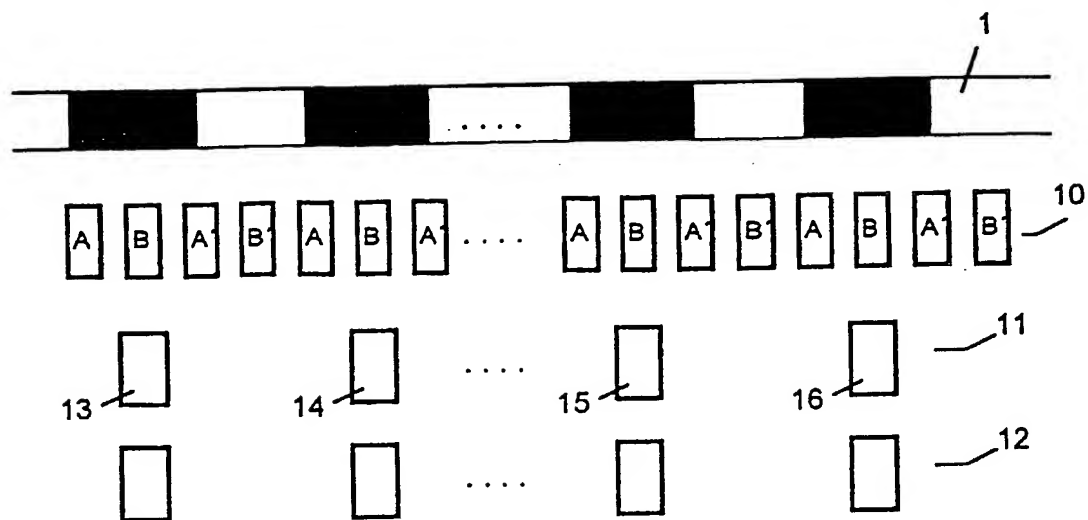


Fig. 2

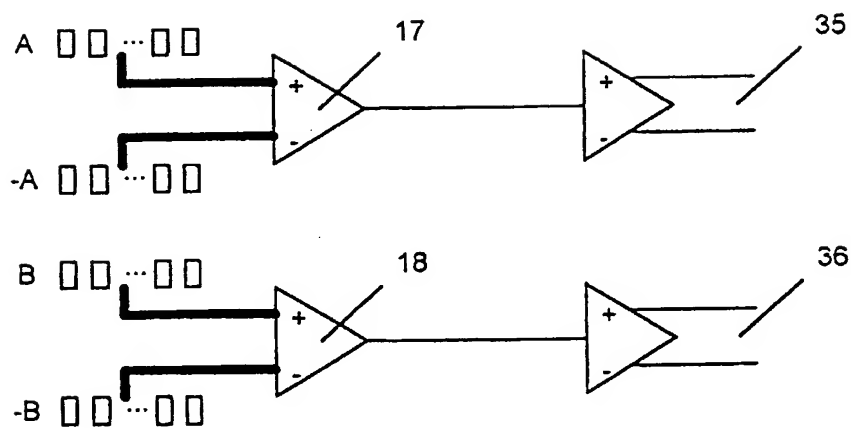


Fig. 3

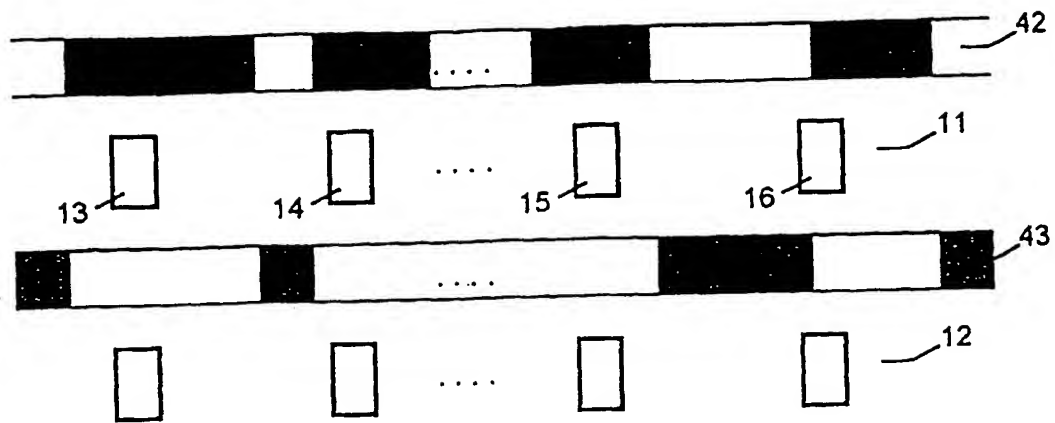


Fig. 4

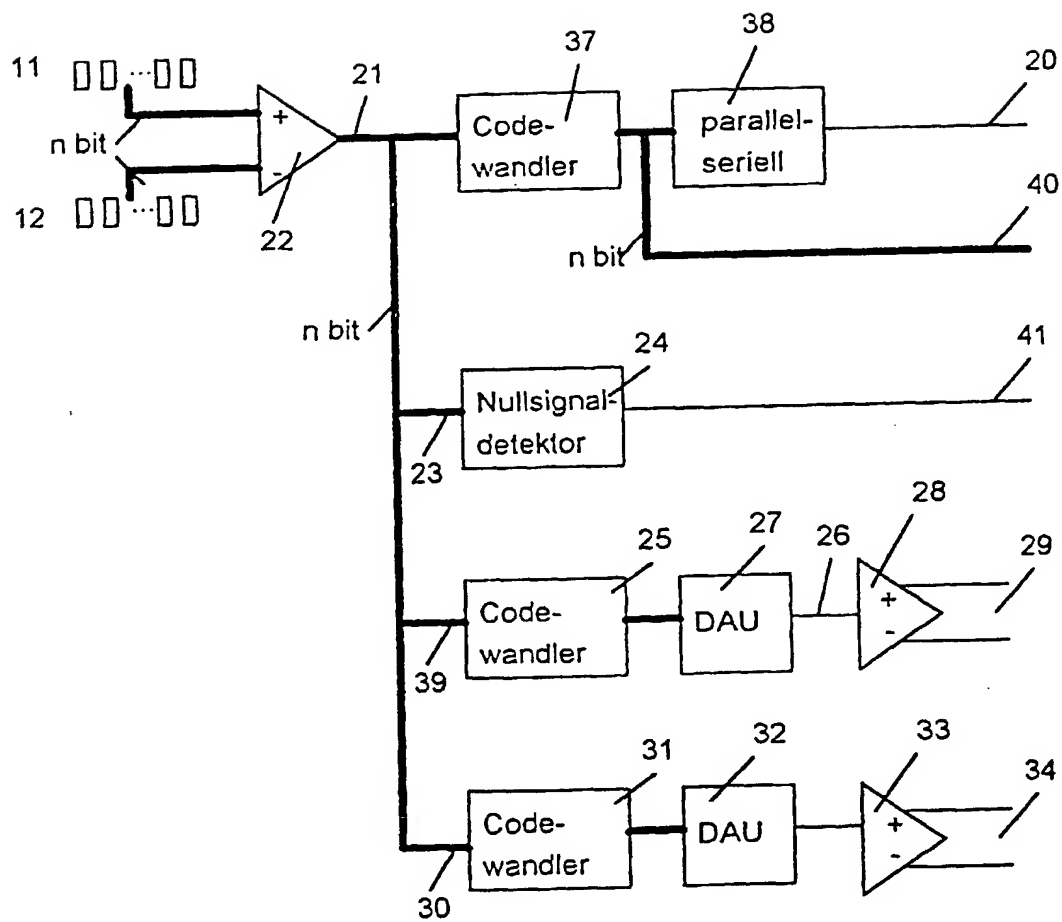


Fig. 5



Europäisches
Patentamt

EUROPÄISCHER RECHERCHENBERICHT

Nummer der Anmeldung
EP 99 10 7849

EINSCHLÄGIGE DOKUMENTE			
Kategorie	Kennzeichnung des Dokuments mit Angabe, soweit erforderlich, der maßgeblichen Teile	Betrifft Anspruch	KLASSIFIKATION DER ANMELDUNG (Int.Cl.6)
Y	WO 86 00478 A (BEI ELECTRONICS) 16. Januar 1986 (1986-01-16) * das ganze Dokument *	1,3-12	G01D5/249 G01D5/36 G01D5/245
A	---	2	
Y	EP 0 102 241 A (SHARP KK) 7. März 1984 (1984-03-07) * Seite 9, Zeile 1 - Seite 14, Zeile 6; Abbildungen 2-7 *	1,3-12	
Y	EP 0 825 420 A (GEN MOTORS CORP) 25. Februar 1998 (1998-02-25) * Spalte 8, Zeile 55 - Spalte 11, Zeile 24 *	11	
A	US 5 444 613 A (NISHIJIMA TAKASHI ET AL) 22. August 1995 (1995-08-22) * Spalte 3, Zeile 52 - Spalte 6, Zeile 8; Abbildung 1 *	1,4	
A	DURANA M ET AL: "NOVEL TYPE SUBMICROMETRE RESOLUTION PSEUDORANDOM POSITION OPTICAL ENCODER" ELECTRONICS LETTERS, Bd. 29, Nr. 20, 30. September 1993 (1993-09-30), Seiten 1792-1794, XP000400438 ISSN: 0013-5194 * Seite 1792, rechte Spalte, letzter Absatz - Seite 1793, rechte Spalte, letzter Absatz; Abbildungen 1-4 *	1,4	RECHERCHIERTE SACHGEBIETE (Int.Cl.6) G01D
A	EP 0 575 663 A (VDO SCHINDLING) 29. Dezember 1993 (1993-12-29) * Spalte 4, Zeile 1 - Spalte 5, Zeile 22; Abbildung *	1,4	
Der vorliegende Recherchenbericht wurde für alle Patentansprüche erstellt			
Recherchenort DEN HAAG		Abschlußdatum der Recherche 4. August 1999	Prüfer Chapple, I
KATEGORIE DER GENANNTEN DOKUMENTE X : von besonderer Bedeutung allein betrachtet Y : von besonderer Bedeutung in Verbindung mit einer anderen Veröffentlichung derselben Kategorie A : technologischer Hintergrund O : mündliche Offenbarung P : Zwischenliteratur		T : der Erfindung zugrunde liegende Theorien oder Grundsätze E : älteres Patentedokument, das jedoch erst am oder nach dem Anmeldedatum veröffentlicht worden ist D : in der Anmeldung angeführtes Dokument L : aus anderen Gründen angeführtes Dokument & : Mitglied der gleichen Patentfamilie, übereinstimmendes Dokument	

EPO FORM 1503 03.82 (P4/C03)

**ANHANG ZUM EUROPÄISCHEN RECHERCHENBERICHT
ÜBER DIE EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG NR.**

EP 99 10 7849

In diesem Anhang sind die Mitglieder der Patentfamilien der im obengenannten europäischen Recherchenbericht angeführten Patentedokumente angegeben.
Die Angaben über die Familienmitglieder entsprechen dem Stand der Datei des Europäischen Patentamts am
Diese Angaben dienen nur zur Unterrichtung und erfolgen ohne Gewähr.

04-08-1999

Im Recherchenbericht angeführtes Patentedokument	Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie	Datum der Veröffentlichung
WO 8600478 A	16-01-1986	US 4628298 A	09-12-1986
		EP 0185088 A	25-06-1986
		JP 61502512 T	30-10-1986
EP 0102241 A	07-03-1984	JP 1900245 C	27-01-1995
		JP 3076428 B	05-12-1991
		JP 59040258 A	05-03-1984
		US 4654525 A	31-03-1987
EP 0825420 A	25-02-1998	US 5731702 A	24-03-1998
US 5444613 A	22-08-1995	JP 5010752 A	19-01-1993
EP 0575663 A	29-12-1993	DE 4217168 A	25-11-1993
		DE 4041491 A	25-06-1992
		DE 59208783 D	11-09-1997

EPO FORM P0461

Für nähere Einzelheiten zu diesem Anhang : siehe Amtsblatt des Europäischen Patentamts, Nr.12/82